Casos de Teste

01 - Coleta de dados da porta OBD-II

|  |  |
| --- | --- |
| **Descrição** | |
| **Sistema** | Dispositivo |
| **Módulo/Subsistema** | Scanner da porta OBD-II |
| **Responsável** | Álvaro Arthur (aacsmc) |
| **Data** | 22/11/16 |
| **Breve descrição** | Coletar os dados relativos à velocidade do veículo pelo scanner da porta OBD-II. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pré-condições** | O carro está ligado e em movimento, e o scanner da porta OBD-II está conectado ao carro e ao Arduino. |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Passo** | **Ação** | **Resultado Esperado** | **Falha** |
| 1 | Variar a velocidade do carro. | A velocidade lida pelo dispositivo deve ser compatível com o valor mostrado no carro. | Não |
| 2 | Coletar a velocidade do veículo. | Retornar para o Arduino a velocidade do carro a cada 0,1 segundo. | Não |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pós-condições** | A amostra de velocidade foi enviada para o Arduino. |

02 - Povoamento das ruas do Banco de Dados

|  |  |
| --- | --- |
| **Descrição** | |
| **Sistema** | Servidor |
| **Módulo/Subsistema** | Banco de dados |
| **Responsável** | Caio Carvalho (ccal) |
| **Data** | 22/11/2016 |
| **Breve descrição** | Consultar as ruas inseridas no BD, seus limites de velocidade e índice de risco. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pré-condições** | O BD está operante, estando previamente povoado. |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Passo** | **Ação** | **Resultado Esperado** | **Falha** |
| 1 | Uma função requisita as informações da rua. | O BD retorna a estrutura de dados referente à rua requisitada. | Não |
| 2 | Uma função requisita o limite de velocidade da rua. | O BD retorna a velocidade limite da rua. | Não |
| 3 | Uma função requisita o índice de risco da rua. | O BD retorna o índice de risco da rua. | Não |
| 4 | Uma função requisita a remoção de uma rua no banco de dados. | O BD remove a rua requisitada, e as informações referentes a mesma. | Não |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pós-condições** | O BD continua povoado e operante. |
| **Comentários** | Os testes funcionaram corretamente o script de povoamento foi bem montado e os dados das ruas estão acessíveis no banco de dados. |

03 - Coleta de dados do GPS

|  |  |
| --- | --- |
| **Descrição** | |
| **Sistema** | Dispositivo |
| **Módulo/Subsistema** | GPS |
| **Responsável** | Mariana Barros (msb4) |
| **Data** | 18/11/16 |
| **Breve descrição** | Coletar os dados do módulo GPS relacionados a localização do carro. |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pré-condições** | O carro está ligado e em movimento, e o GPS está conectado ao Arduino. |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Passo** | **Ação** | **Resultado Esperado** | **Falha** |
| 1 | Andar com o carro. | Os dados de localização do GPS se alteram conforme o carro se move. | Sim |
| 2 | Coletar a geolocalização do veículo. | Retornar para o Arduino a localização do carro a cada 1 segundo. | Sim |

|  |  |
| --- | --- |
| **Pós-condições** | A amostra de velocidade foi enviada para o Arduino. |
| **Comentários** | Houve falha na integração do módulo GPS com o Arduino, pois o GPS recebido se mostrou defeituoso. |